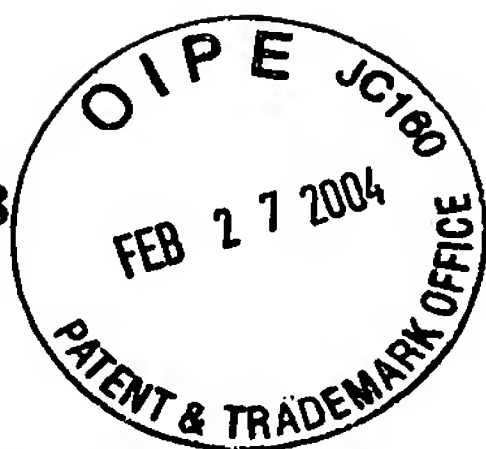


SIMTEK6708



IN THE UNITED STATES PATENT OFFICE

In re Application of
Tadashi Takano

App. No.: 10/707349

Filed: December 8, 2003

Conf. No.: 1348

Title: CONSTRUCTION OF POWER
ASSISTING SYNCHRONOUS
MOTOR

Examiner: Unknown

Art Unit: 2834


Commissioner for Patents

P.O. Box 1450

Alexandria, VA 22313-1450

I hereby certify that this correspondence and all
marked attachments are being deposited with
the United States Postal Service as first class
mail in an envelope addressed to:
Commissioner for Patents, P.O. Box 1450,
Alexandria, VA 22313-1450 on:

February 24, 2004


Ernest A. Beutler
Reg. No. 19901


Dear Sir:

IDS AND TRANSMITTAL OF PRIORITY DOCUMENT

Enclosed is form PTO-1449 listing a reference that is also enclosed and which is mentioned in the specification. This Information Disclosure Statement is being filed within three months of the filing date of this application, and no fee is required in accordance with 37 C.F.R. § 1.97(b)(1).

In support of applicants' priority claim made in the declaration of this application, enclosed herewith is a certified copy of Japanese Application, Serial Number 2002-368079, filed December 19, 2002. Pursuant to the provisions of 35 USC 119 please enter this into the file.

Respectfully submitted:


Ernest A. Beutler
Reg. No. 19901

Phone (949) 721-1182
Pacific Time

日本国特許庁
JAPAN PATENT OFFICE

別紙添付の書類に記載されている事項は下記の出願書類に記載されている事項と同一であることを証明する。

This is to certify that the annexed is a true copy of the following application as filed with this Office.

出願年月日
Date of Application: 2002年12月19日

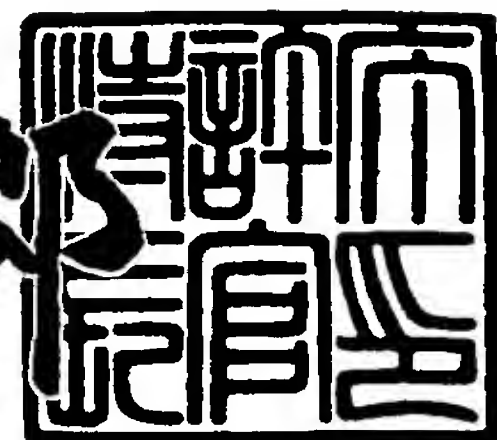
出願番号
Application Number: 特願2002-368079
[ST. 10/C]: [JP 2002-368079]

出願人
Applicant(s): 株式会社モリック

2003年 7月 8日

特許庁長官
Commissioner,
Japan Patent Office

太田信一郎



【書類名】 特許願

【整理番号】 P17661

【提出日】 平成14年12月19日

【あて先】 特許庁長官 殿

【プルーフの要否】 要

【発明者】

【住所又は居所】 静岡県周智郡森町森 1 4 5 0 番地の 6 株式会社モリッ
ク内

【氏名】 高野 正

【特許出願人】

【識別番号】 000191858

【氏名又は名称】 株式会社モリック

【代理人】

【識別番号】 100100284

【弁理士】

【氏名又は名称】 荒井 潤

【電話番号】 045-590-3321

【手数料の表示】

【予納台帳番号】 019415

【納付金額】 21,000円

【提出物件の目録】

【物件名】 明細書 1

【物件名】 図面 1

【物件名】 要約書 1

【書類名】 明細書

【発明の名称】 動力補助用同期電動機の構造

【特許請求の範囲】

【請求項 1】

ロータと、

該ロータ周囲に設けたステータと、

該ステータのコイルを結線する大電流端末回路ユニットと、

前記ロータの回転位置を検出する磁極位置検出器とを備え、

前記ロータは、ロータ軸と、該ロータ軸に固定されたロータコアと、該ロータコアの外面又はその近傍に固定されたマグネットとからなり、

前記ステータは、前記ロータコアに対向するステータコアと、該ステータコアに巻回したコイルとからなる動力補助用同期電動機の構造において、

前記ロータ軸の一方の端部に前記大電流端末回路ユニットを設け、

前記ロータ軸の他方の端部に前記磁極位置検出器を設け、

前記ステータと前記大電流端末回路ユニットとをモールド樹脂で一体形成したことを特徴とする動力補助用同期電動機の構造。

【請求項 2】

前記大電流端末回路ユニットは、周囲にコイル接続用端子を有するリング状であって、この大電流端末回路ユニットをステータコアのコイルエンド部に被せて相互に固定し、前記モールド樹脂で一体化したことを特徴とする請求項 1 に記載の動力補助用同期電動機の構造。

【請求項 3】

前記磁極位置検出器は、前記ロータ軸端部に固定した回転磁気部材及びこの回転磁気部材の外周の前記樹脂モールドに固定した固定磁気部材とからなることを特徴とする請求項 1 又は 2 に記載の動力補助用同期電動機の構造。

【請求項 4】

前記同期電動機は、自動車用パワーステアリングの駆動モータであることを特徴とする請求項 1, 2 又は 3 に記載の動力補助用同期電動機の構造。

【請求項 5】

前記同期電動機は、動力補助自転車のアシストモータであることを特徴とする請求項 1、2 又は 3 に記載の動力補助用同期電動機の構造。

【発明の詳細な説明】

【0 0 0 1】

【発明の属する技術分野】

本発明は、自動車のパワーステアリングや動力補助自転車に用いられる動力補助用同期電動機の構造に関する。

【0 0 0 2】

【従来の技術】

一般の同期電動機は、ロータとステータとを備え、例えばステータコアにコイルを巻回し、コイル同士を結線してプリント基板上にコイル端末回路を形成し、ロータとステータとの間の相対的な回転角度を検出するための回転位置検出器を備えている。一般の家庭電気機器では、コイルの電流は数アンペアであり、コイルの線径は 0.3 ～ 0.6 mm 程度である。また、回転位置検出器として、ホール素子や光学式あるいは電気式のエンコーダ等の電子部品を搭載したものが用いられている。

【0 0 0 3】

一方、自動車のパワーステアリングや動力補助自転車に用いられる動力補助用同期電動機においては、高出力を必要とするためコイルに 20 アンペアあるいはそれ以上の大電流が流れ、コイルの線径も 1 mm 程度あるいはそれ以上に太くなり、コイル温度も 180℃ 程度まで上昇する。

【0 0 0 4】

このような自動車のパワーステアリング等の動力補助用のモータとして、前述の家庭用電気機器の同期電動機と同じ構造を用いることは、使用環境温度範囲が -40℃ から 150℃ あるいはそれ以上までコイル温度が上昇する場合があるため、電子部品を搭載した回転位置検出器を用いたものでは不適當である。また、大電流のコイル端末処理も単純にプリント基板上ではできない。

【0 0 0 5】

従来の電動機のステータにおけるコイル巻線の結線構造が特許文献 1 に記載さ

れている。

この特許文献 1 に記載された結線構造は、各相ごとに同一リング形状の導電部材を電気絶縁状態で積層固定して結線用ユニットととして形成し、ステータの端面に設けたものである。これによりコイル巻線端部同士を接続する大電流端末回路を構成することができる。

【0006】

しかしながら、このような結線用ユニットを用いた電動機を動力補助用同期電動機として組み立てる場合、ステータをこれと別体のケーシング内に収容して固定し、さらに別体の磁極位置検出器を組み込んで結線しなければならず、全体の構成が複雑になって大型化し、取り扱いがしずらく、組立てやメンテナンスが面倒になる。

【0007】

【特許文献 1】

特開平 6-233483 号公報

【0008】

【発明が解決しようとする課題】

本発明は上記従来技術を考慮したものであって、大電流端末回路及び磁極位置検出器を含んでコンパクトな構造で一体化を図り、小型で取り扱い性を向上させた動力補助用同期電動機の提供を目的とする。

【0009】

【課題を解決するための手段】

前記目的を達成するため、本発明では、ロータと、該ロータ周囲に設けたステータと、該ステータのコイルを結線する大電流端末回路ユニットと、前記ロータの回転位置を検出する磁極位置検出器とを備え、前記ロータは、ロータ軸と、該ロータ軸に固定されたロータコアと、該ロータコアの外面又はその近傍に固定されたマグネットとからなり、前記ステータは、前記ロータコアに対向するステータコアと、該ステータコアに巻回したコイルとからなる動力補助用同期電動機の構造において、前記ロータ軸の一方の端部に前記大電流端末回路ユニットを設け、前記ロータ軸の他方の端部に前記磁極位置検出器を設け、前記ステータと前記

大電流端末回路ユニットとをモールド樹脂で一体形成したことを特徴とする動力補助用同期電動機の構造を提供する。

【0010】

この構成によれば、ステータと大電流端末ユニットとをモールド樹脂で一体形成したため、別体のケーシングが不要になり、構造が簡素化する。また、ステータを挟んでロータ軸の一端部側に大電流端末ユニットを装着し、他端部側に磁極位置検出器を設けてこれらを前記モールド樹脂を介して一体的に形成することにより、重量バランス及び熱影響に対するバランスが良好で、シンプルな構造で取り扱い性がよく、小型化が図れる動力補助用同期電動機が達成される。

【0011】

好ましい構成例では、前記大電流端末回路ユニットは、周囲にコイル接続用端子を有するリング状であって、この大電流端末回路ユニットをステータコアのコイルエンド部に被せて相互に固定し、前記モールド樹脂で一体化したことを特徴としている。

【0012】

この構成によれば、大電流端末回路ユニットとステータコアがモールド樹脂で一体化されるため、これにロータ軸を挿入して電動機部分を一体構成とすることができる。

【0013】

さらに好ましい構成例では、前記磁極位置検出器は、前記ロータ軸端部に固定した回転磁気部材及びこの回転磁気部材の外周の前記樹脂モールドに固定した固定磁気部材とからなることを特徴としている。

【0014】

この構成によれば、ロータ軸端部の例えば積層鋼板からなる回転磁気部材とその外周の同じく積層鋼板からなる固定磁気部材とにより、電子部品を用いることなく磁極位置が検出されるため、広い温度範囲での使用が可能になる。

【0015】

好ましい適用例では、本発明の同期電動機は、自動車用パワーステアリングの駆動モータである。

【 0 0 1 6 】

自動車のパワーステアリング構造に本発明を適用すれば、シンプルな構造で小型化及び取り扱い性の向上が図られる。

【 0 0 1 7 】

別の好ましい適用例では、本発明の同期電動機は、動力補助自転車のアシストモータである。

【 0 0 1 8 】

動力補助自転車に本発明を適用すれば、シンプルな構造で小型化及び取り扱い性の向上が図られる。

【 0 0 1 9 】

【発明の実施の形態】

図 1 は、本発明に係る同期電動機の断面図である。また、図 2 及び図 3 は、それぞれ図 1 の I I - I I 視図及び I I I - I I I 視図である。

図 1 に示すように、この実施形態は、3 相の D C ブラシレスモータからなるモータユニット 1 からなり、このモータユニット 1 は、ロータ 2 と、ステータ 3 と、磁極位置検出器 4 と、図では上側に配置した上カバー 5 と、下カバー 6 とにより構成される。

【 0 0 2 0 】

ロータ 2 は、ロータ軸 7 と、このロータ軸 7 にセレーション 7 a（あるいはローレット加工）により固定されたロータコア 8 と、このロータコア 8 の表面に貼付された（S P M）或いは表面近傍に埋入された（I P M）構造のマグネット 9 とにより構成される。

【 0 0 2 1 】

ステータ 3 は、ロータ 2 のマグネット 9 に対向して 1 2 磁極歯、1 6 磁極歯あるいは 1 8 磁極歯その他の磁極を構成するステータコア 1 4 と、ステータコア 1 4 の各磁極に形成したスロット内に図の上下から挿入されるインシュレータ 1 3 とにより構成される。上下インシュレータ 1 3 を巻き回して低圧大電流（例えば 1 2 V で 2 0 A 又はそれ以上）のコイル（不図示）が形成される。コイル巻線の径は約 1 mm あるいはそれ以上である。

【0022】

ステータ 3 の上側に大電流端末回路ユニット 10 が配設される。この大電流端末回路ユニット 10 は、3 相 U, V, W に対応する 3 個の 3 層配置の導電リング 39 (図では 2 個のみ示す) をインサートモールドしたものであり、外周に磁極数に対応した複数のコイル接続端子 12 が備わる。このコイル接続端子 12 はステータ 3 のコイルエンド部 (ステータコア 14 より上下に突出する部分) の上側のコイルエンド部のインシュレータ 13 の外側に折り曲げられた巻線端部 (不図示) に半田接合される。各コイル接続端子 12 は、導電リング 39 を介して外部接続端子 11 に接続される。

【0023】

大電流端末回路ユニット 10 とステータ 3 はモールド樹脂 15 により一体形成される。このモールド樹脂 15 としては、耐薬品性があり、広い温度範囲 (−40℃から 200℃程度) で物性が安定している、例えば不飽和ポリエステル樹脂のプリミックスを用いる。このプリミックスは、液状の低収縮熱可塑性樹脂 (不飽和ポリエステル樹脂) を補強剤、充填剤、触媒、着色剤、離型剤などとともに練り合わせたパテ状の成形材料である。補強剤としてはガラス繊維やビニロン繊維、充填剤としては炭酸カルシウムや水酸化アルミニウム、硬化触媒としては有機過酸化物、離型剤としてはステアリン酸亜鉛などが用いられる。

【0024】

このようなモールド樹脂 15 を用いてモータを一体化することにより、①騒音や振動の抑制効果が得られ、②コイル巻線を完全に埋設するため絶縁性が高まりロータとステータの干渉が防止され、③完全な防水性が得られ腐食が防止され、④熱容量が大きくなり、急激な温度上昇に対し外部への熱的影響を緩和して実質的に放熱性がアルミニウム合金と同程度まで高められる。

【0025】

大電流端末回路ユニット 10 の上側のモールド樹脂 15 に上カバー 5 が嵌合する。この上カバー 5 は、図 2 に示すように 3 本のボルト 17 でモールド樹脂 15 のインサートナット 16 (図 1) に締結され、外縁部に 3 つの取付孔 27 が設けられる。上カバー 5 は、ベアリング 18 を介してロータ軸 7 の上端部を回転可能

に支持する。

【0026】

ロータ軸 7 の下端部側でロータコア 8 の下側に磁極位置検出器 (リゾルバ) 4 が備わる。この磁極位置検出器 4 は、回転磁極部材 19 及びその外周に設けられた固定磁極部材 20 からなる。回転磁極部材 19 は積層鋼板からなり、ロータ軸 7 にキー等により回転方向に固定され、軸方向にナット 22 で固定される。この回転磁極部材 19 の外周に積層鋼板からなる固定磁極部材 20 が配設される。固定磁極部材 20 にはコイル 21 が巻回される。回転磁極部材 19 は、磁極数に応じて複数位置で外側に突出する。ロータ軸 7 の回転により固定磁極部材 20 に対する磁束が変化し、これをコイル 21 で検出することにより、ロータ 2 とステータ 3 との間の相対回転位置が検出される。固定磁極部材 20 は、例えば鉄からなるホルダ 24 に保持され、3 本のボルト 26 (図 3 参照) によりモールド樹脂 15 に埋設したインサートナット 16 に締結される。ホルダ 24 はベアリング 23 を介してロータ軸 7 の下端部を回転可能に支持する。

【0027】

この磁極位置検出器 4 を覆って、モールド樹脂 15 の下端面側に下カバー 6 が嵌合し、3 本のボルト 25 (図 3 参照) によりインサートナット 16 に締結される。

【0028】

図 4 は、モールド樹脂で一体化した大電流端末回路ユニット 10 とステータ 3 の断面図である。また、図 5 及び図 6 は、それぞれ図 4 の V-V 視図及び V I-V I 視図である。

図 4 に示すように、大電流端末回路ユニット 10 の外部接続端子 11 をキャップ 29 で覆った状態でモールド成形する。樹脂硬化後、キャップ 29 を外してロータ軸等を組み込み、図 1 で示した DC ブラシレスモータ 1 を組み立てる。モールド樹脂 15 の上面側には 3 個のインサートナット 16 が埋設され (図 5)、下面側には 6 個のインサートナット 16 が埋設される (図 6)。

【0029】

図 7 は、本発明の適用例のブロック図である。

(A) は、自動車のパワーステアリング機構に適用した例を示す。磁極位置検出器 4 によりステアリングの回転位置が検出される。トルク検出器 3 1 によりステアリングを回すトルクが検出される。これら 2 つの検出信号が制御回路 3 2 に入力される。制御回路 3 2 は、ステアリングの回転方向を検出するための方向判別回路 3 3 を有する。方向判別回路 3 3 は、例えば入力信号が U V W の順番か又は U W V の順番かによって右回転か左回転かを判別する。この回転方向及びトルクに応じて、前述の本発明の D C ブラシレスモータからなる駆動モータ 3 4 を駆動する。駆動モータ 3 4 は、減速機を介してステアリング機構 3 5 の例えばラックピニオン機構のピニオン軸に連結され、ラックを駆動してステアリングに回転力を付与する。

【0 0 3 0】

(B) は、動力補助自転車に適用した例を示す。(A) と同様に、磁極位置検出器 4 とトルク検出器 3 1 が制御回路 3 2 に接続される。(B) の場合は方向判別回路 3 2 は不要であり、常に一定方向（前進方向）に回転力を付与する。制御回路 3 2 は、トルク検出器 3 1 によるペダル踏力に応じて、所定のアシスト比の補助駆動力で本発明の D C ブラシレスモータからなるアシストモータ 3 6 を駆動する。アシストモータ 3 6 は、減速機あるいは遊星機構を介してペダルクランク軸に組み込まれた融合機構 3 7 に連結され、ペダル踏力との合力を発生する。アシストモータ 3 6 の回転力とペダル踏力との合力は、スプロケットを介してチェーンを駆動することにより、あるいは直接シャフトドライブを介して駆動輪 3 8 に伝達され、回転補助動力を付与する。

【0 0 3 1】

【発明の効果】

以上説明したように、本発明では、ステータと大電流端末ユニットとをモールド樹脂で一体形成したため、別体のケーシングが不要になり、構造が簡素化する。また、ステータを挟んでロータ軸の一端部側に大電流端末ユニットを装着し、他端部側に磁極位置検出器を設けてこれらを前記モールド樹脂を介して一体的に形成することにより、重量バランス及び熱影響に対するバランスが良好で、シンプルな構造で取り扱い性がよく、小型化が図れる動力補助用同期電動機が達成さ

れる。

【図面の簡単な説明】

【図 1】 本発明の実施形態の断面図。

【図 2】 図 1 の I I - I I 視図。

【図 3】 図 1 の I I I - I I I 視図。

【図 4】 図 1 のモールド樹脂により一体形成した部分の断面図。

【図 5】 図 4 の V - V 視図。

【図 6】 図 4 の V I - V I 視図。

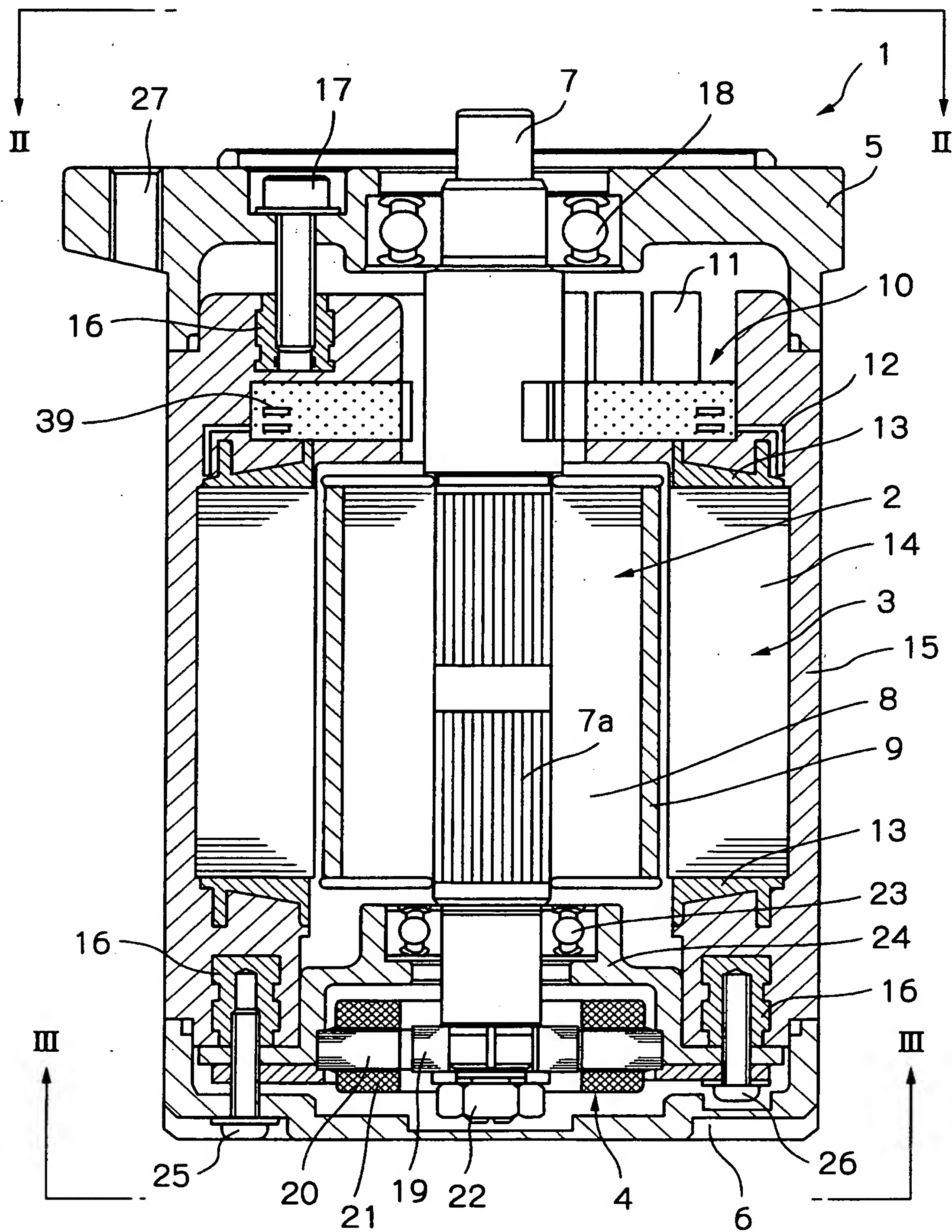
【図 7】 本発明の適用例の説明図。

【符号の説明】

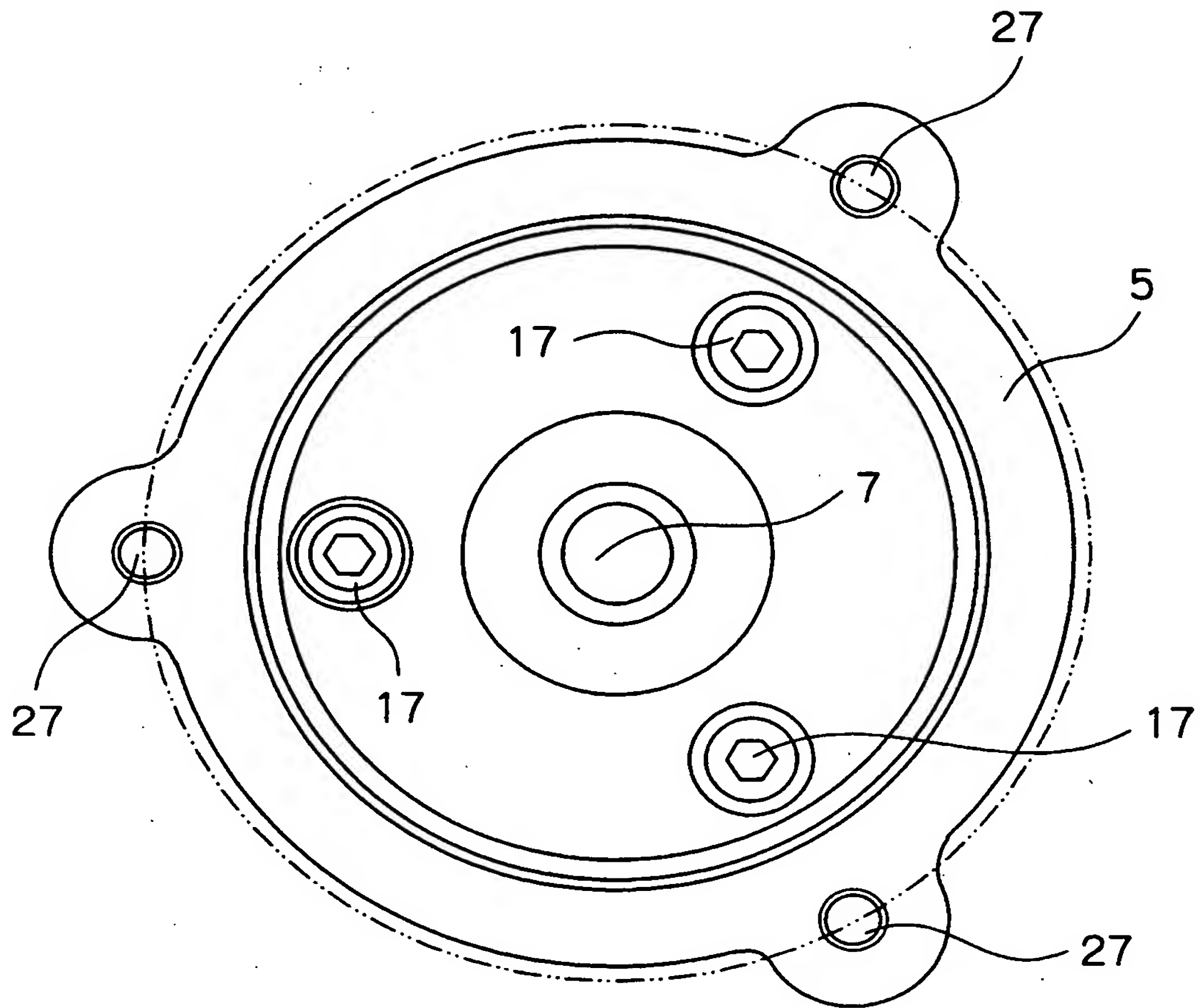
1 : DC ブラシレスモータ、2 : ロータ、3 : ステータ、4 : 磁極位置検出器、
5 : 上カバー、6 : 下カバー、7 : ロータ軸、7 a : セレクション、
8 : ロータコア、9 : マグネット、10 : 大電流端末回路ユニット、
11 : 外部接続端子、12 : コイル接続端子、13 : インシュレータ、
14 : ステータコア、15 : モールド樹脂、16 : インサートナット、
17 : ボルト、18 : ベアリング、19 : 回転磁極部材、20 : 固定磁極部材、
21 : コイル、22 : ナット、23 : ベアリング、24 : ホルダ、
25 : ボルト、26 : ボルト、27 : 取付孔、29 : キャップ、
39 : 導電リング。

【書類名】 図面

【図 1】

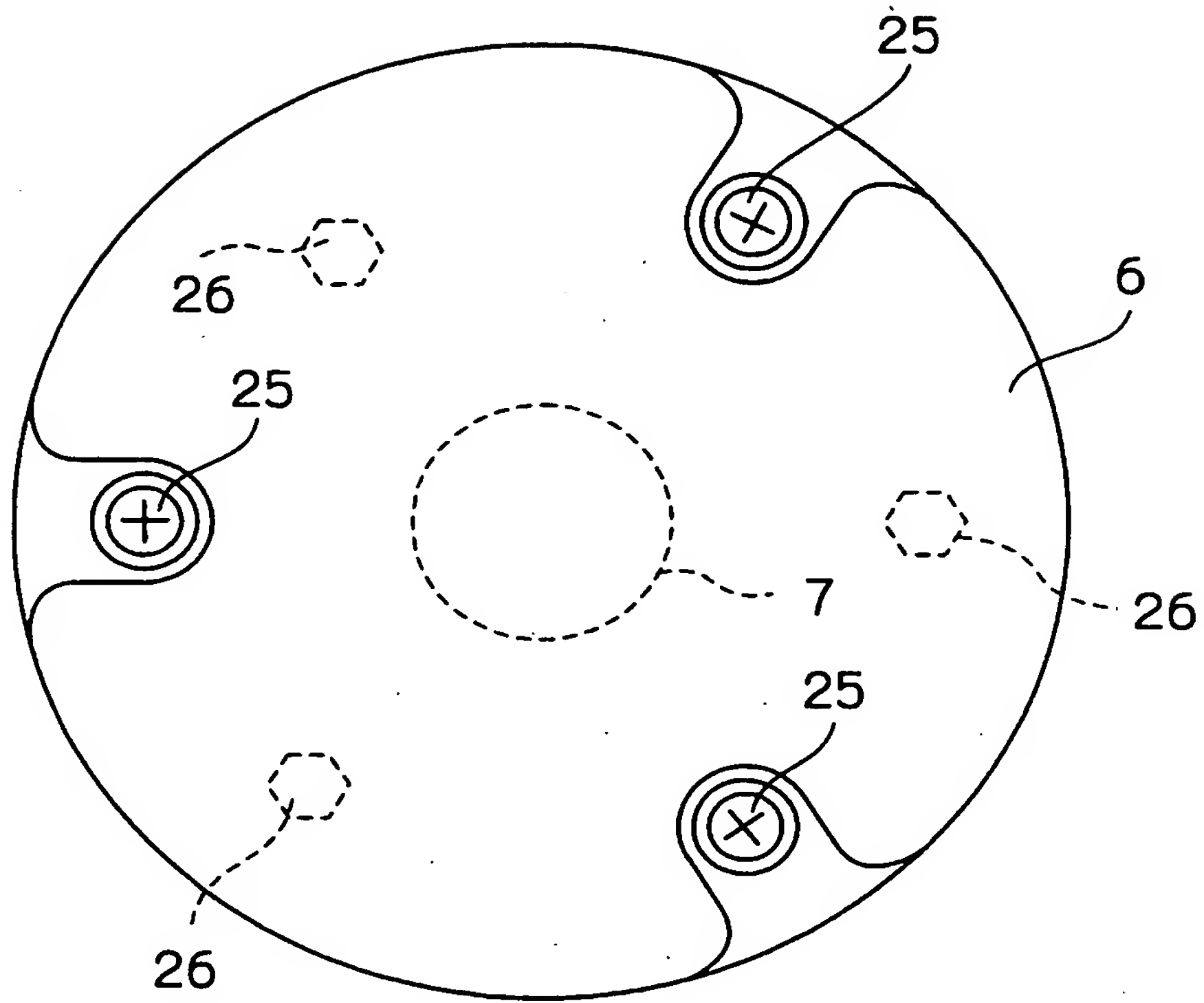


【図 2】



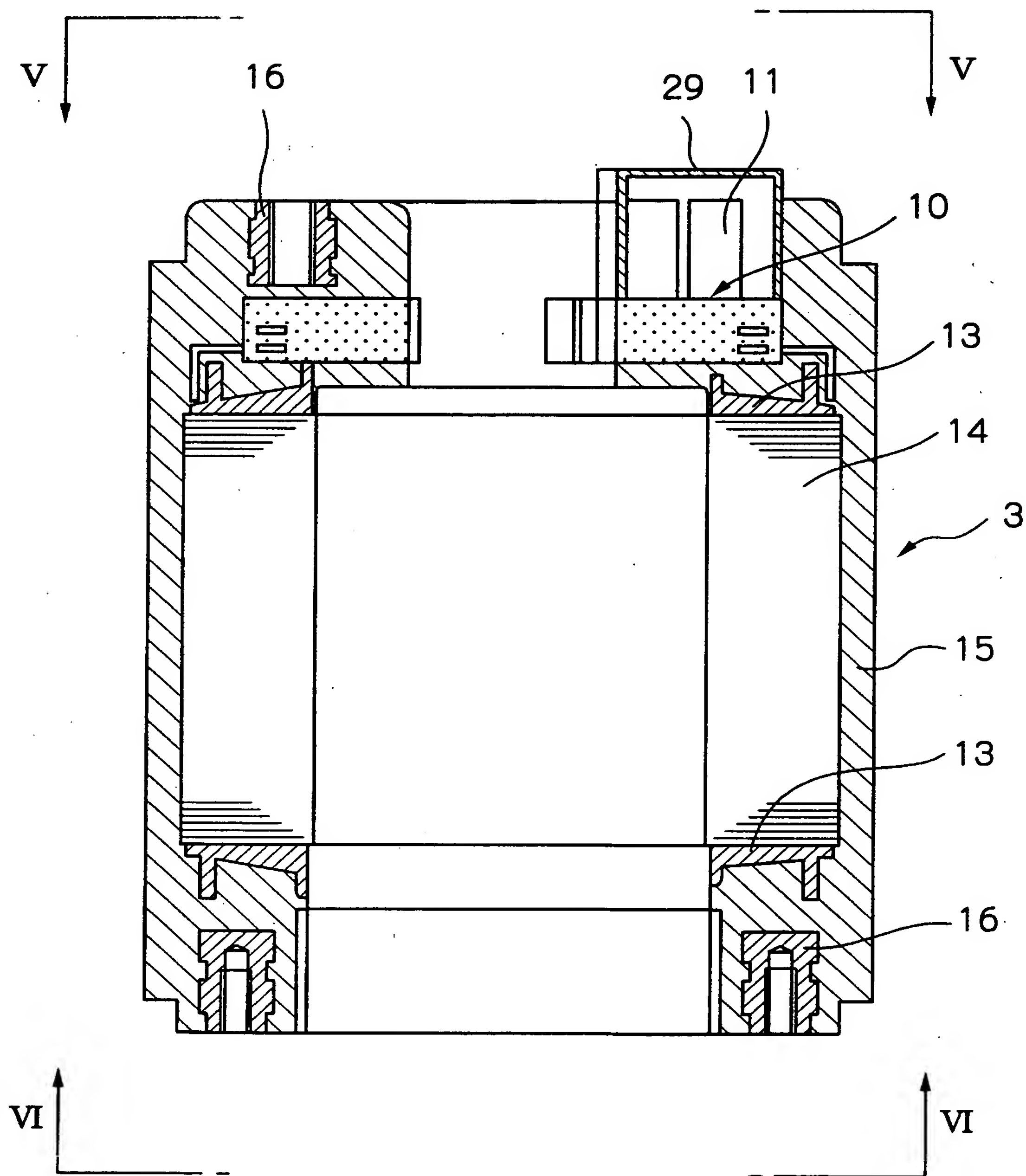
II - II

【図 3】

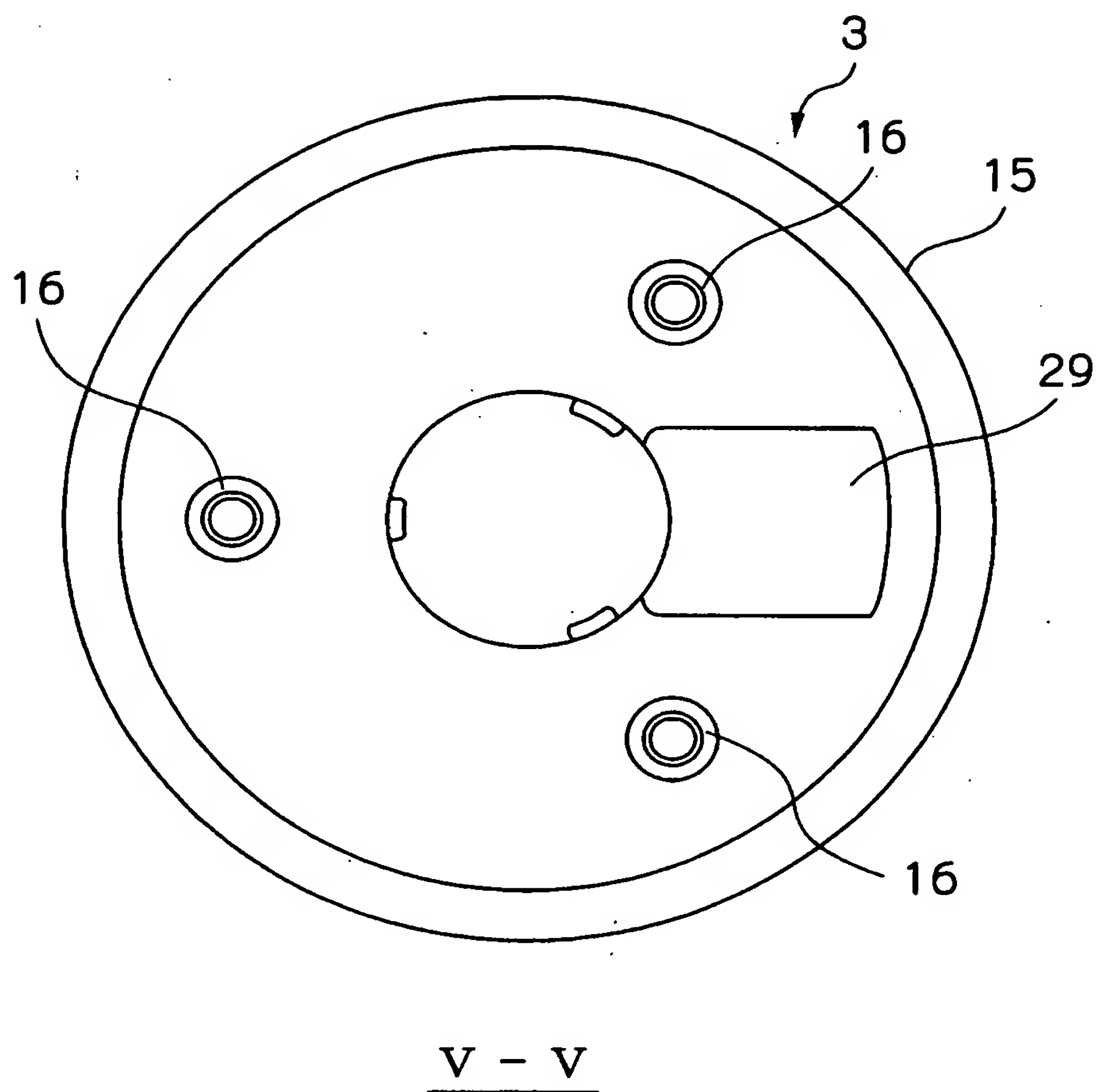


III - III

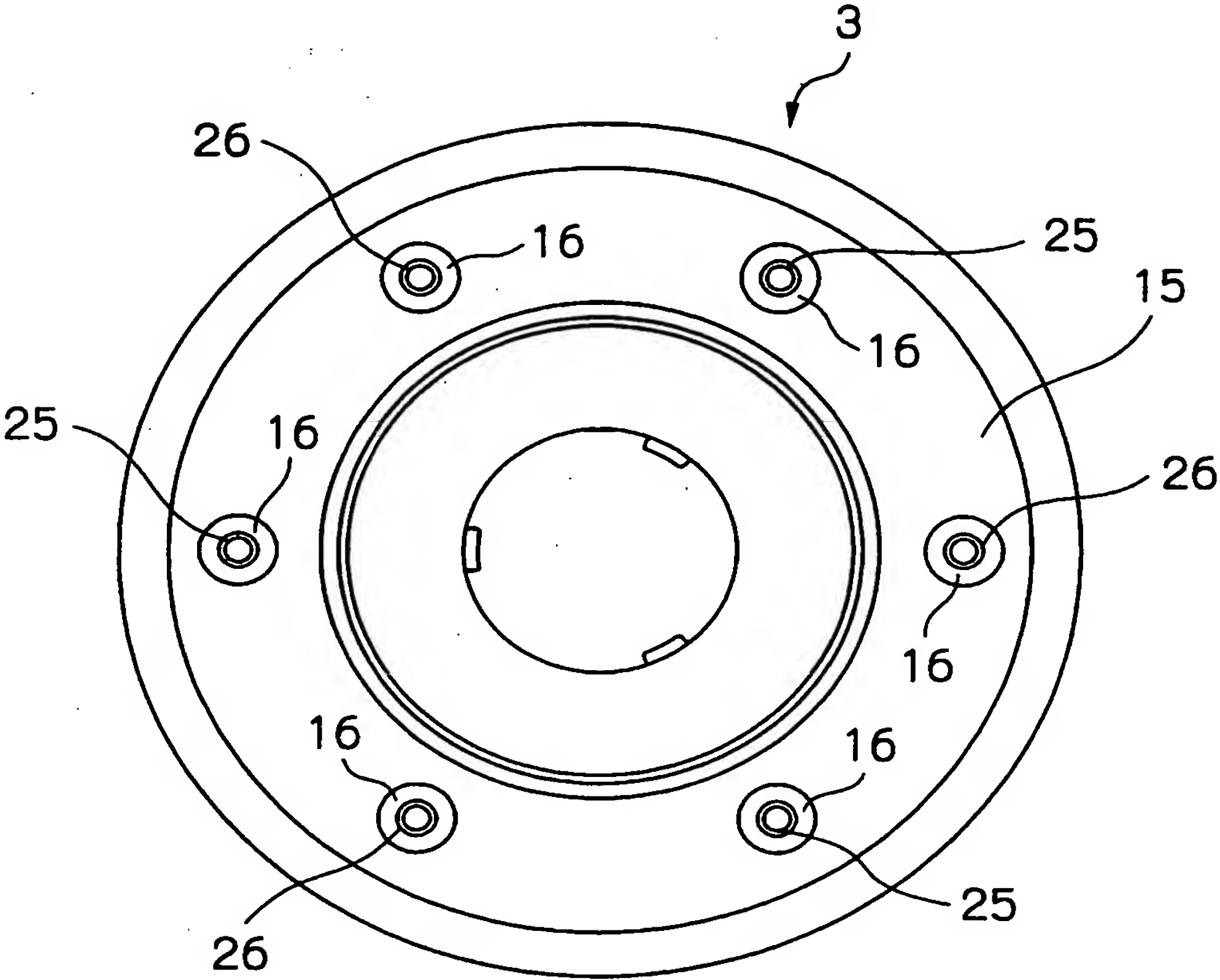
【図 4】



【図 5】

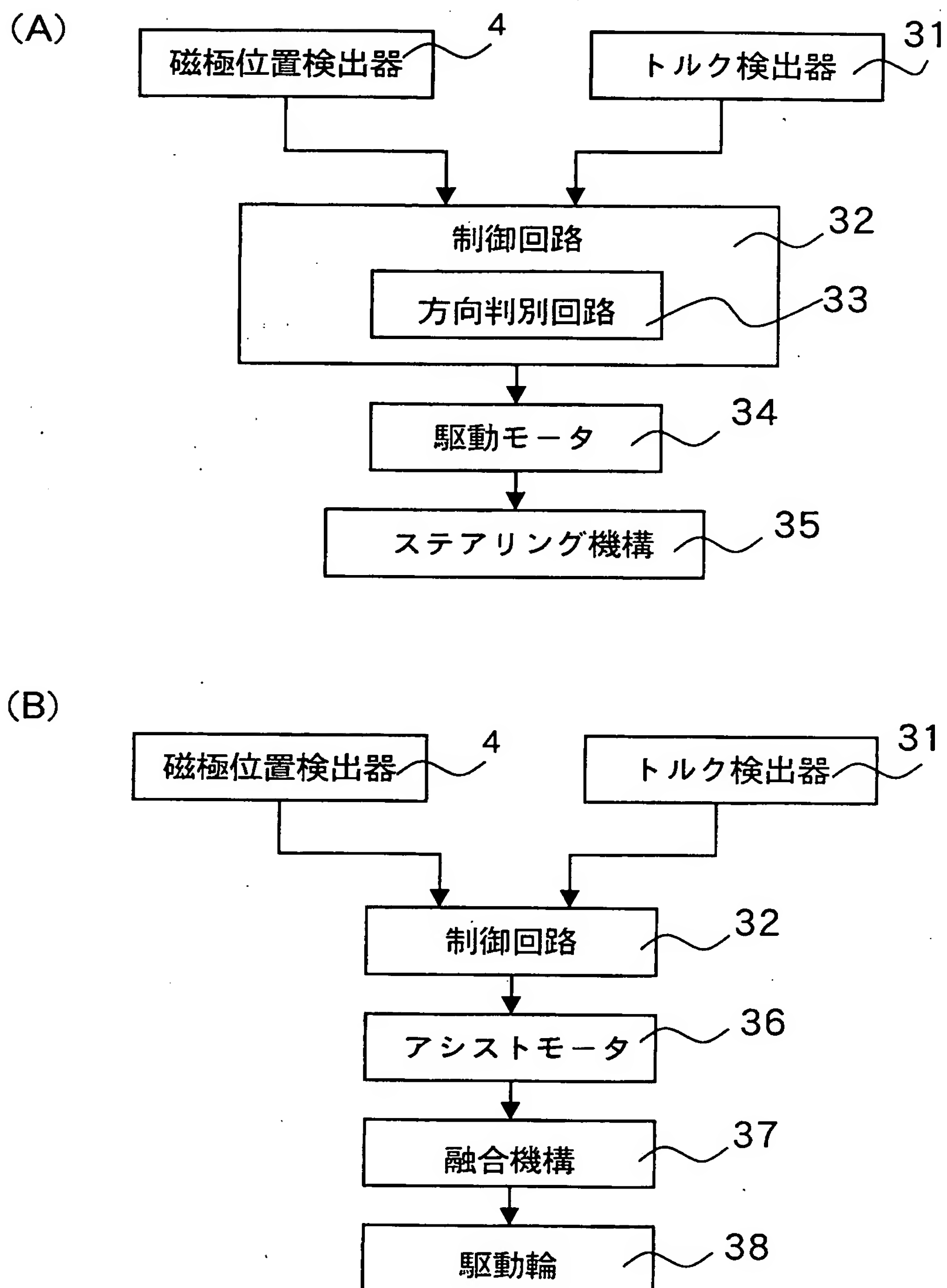


【図 6】



VI - VI

【図 7】



【書類名】 要約書

【要約】

【課題】 大電流端末回路及び磁極位置検出器を含んでコンパクトな構造で一体化を図り、小型で取り扱い性を向上させた動力補助用同期電動機の提供を目的とする。

【解決手段】 ロータ 2 と、該ロータ周囲に設けたステータ 3 と、該ステータ 3 のコイルを結線する大電流端末回路ユニット 10 と、前記ロータ 2 の回転位置を検出する磁極位置検出器 4 とを備え、前記ロータ 2 は、ロータ軸 7 と、該ロータ軸 7 に固定されたロータコア 8 と、該ロータコア 8 の外面又はその近傍に固定されたマグネット 9 とからなり、前記ステータ 3 は、前記ロータコア 8 に対向するステータコア 14 と、該ステータコア 14 に巻回したコイルとからなる動力補助用同期電動機の構造において、前記ロータ軸 7 の一方の端部に前記大電流端末回路ユニット 10 を設け、前記ロータ軸 7 の他方の端部に前記磁極位置検出器 11 を設け、前記ステータ 3 と前記大電流端末回路ユニット 10 とをモールド樹脂 15 で一体形成した。

【選択図】 図 1

特願 2 0 0 2 - 3 6 8 0 7 9

出 願 人 履 歴 情 報

識別番号

[0 0 0 1 9 1 8 5 8]

1. 変更年月日 1 9 9 0 年 8 月 1 0 日
 [変更理由] 新規登録
 住 所 静岡県周智郡森町森 1 4 5 0 番地の 6
 氏 名 森山工業株式会社

2. 変更年月日 2 0 0 1 年 4 月 2 7 日
 [変更理由] 名称変更
 住 所 静岡県周智郡森町森 1 4 5 0 番地の 6
 氏 名 株式会社モリック